

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 09325776 A

(43) Date of publication of application: 16.12.97

(51) Int. CI

G10H 7/00 G10H 1/40

(21) Application number: 08144624

(22) Date of filing: 06.06.96

(71) Applicant:

ROLAND CORP

(72) Inventor:

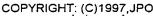
TAKAHASHI AYUMI

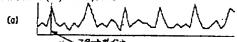
(54) WAVEFORM DATA EDITING DEVICE

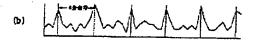
(57) Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To facilitate correction of a reproducing start point and a reproducing end point by correcting at least one side between the specified reproducing start point and end point and correcting a time interval from the start point to the end point.

SOLUTION: When the start point showing the start point of a required section of the waveform data is specified like figure a, a beat grid making the start point the base point like figure b and having the time interval equivalent to a length of a quarter note is formed. Then, the end point showing the end point of the required section is specified like figure c. Then, when the end point is shifted, the end point is corrected to the nearest grid point like figure d. Further, a reproducing sound is outputted repeatedly and circularly based on the waveform data between the start point and the end point of the waveform data like figure e, and a metronomic sound is generated overlapping the reproducing sound.

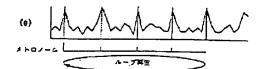












(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平9-325776

(43)公開日 平成9年(1997)12月16日

(51) Int.Cl.8

識別記号

庁内整理番号

FΙ

G10H 7/00

技術表示箇所

511K

G10H 7/00 1/40

1/40

審査請求 未請求 請求項の数2 OL (全 14 頁)

(21)出顧番号

(22)出題日

特願平8-144624

平成8年(1996)6月6日

(71)出顧人 000116068

ローランド株式会社

大阪府大阪市北区堂岛浜1丁目4番16号

(72)発明者 高橋 歩

大阪市北区登島英1丁目4番16号 ローラ

ンド株式会社内

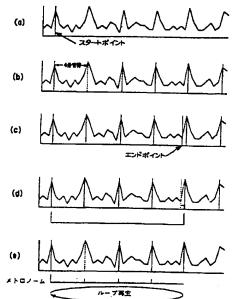
(74)代理人 弁理士 山田 正紀 (外1名)

(54) 【発明の名称】 波形データ編集装置

(57)【要約】

【課題】本発明は、ユーザがサンプリングした波形データの再生開始点および再生終了点をボタン押下等により 設定する波形データ編集装置に関し、再生開始点、再生 終了点の修正を容易にする。

【解決手段】波形データのテンポを入力し、その入力されたテンポに基づいて、例えばボタン操作等により指定された再生開始点ないし再生終了点を修正する。



1

【特許請求の範囲】

【請求項1】 所定のテンポを有する波形データに基づく波形を循環的に繰り返し再生する波形再生手段と、 前記波形データのテンポを入力するテンポ入力手段と、 前記波形データ上の、前記波形再生手段による再生の開始点を指定する開始点指定手段と、

前記波形データ上の、前記波形再生手段による再生の終 了点を指定する終了点指定手段と、

前記テンポ入力手段により入力されたテンポに基づいて、前記開始点指定手段により指定された再生の開始点、および前記終了点指定手段により指定された再生の終了点のうちの少なくとも一方を修正することにより、該開始点から該終了点までの時間間隔を修正する時間間隔修正手段とを備えたことを特徴とする波形データ編集装置。

【請求項2】 メトロノーム音を再生するメトロノーム音再生手段と、

前記時間間隔修正手段により時間間隔が修正された後の 前記開始点および前記終了点双方を該時間間隔を保った まま、もしくは前記メトロノーム音を、相対的に時間方 20 向に移動させる時間位置修正手段とを備えたことを特徴 とする請求項1記載の波形データ編集装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、ユーザがサンプリングした波形データの再生開始点および再生終了点をボタン押下等により設定する波形データ編集装置に関する。

[0002]

【従来の技術】従来より、例えば楽曲等を表すアナログ 30 の波形信号を取り込みディジタルの波形データに変換し て記録する、いわゆるサンプラと呼ばれる装置が知られ ている。このようなサンプラでは記録した波形データに 基づく波形を再生して音声として出力しその音声を聴き ながら、ボタン押下等により、その波形データの時間軸 上の再生開始点と再生終了点を指定することにより、そ の波形データの必要な部分を切出す波形データ編集機能 が内蔵されている。この波形データ編集機能を用いて波 形データの必要な部分を切り出すにあたり、波形の再生 出力に対するボタン押下のタイミングがずれた場合、再 40 生開始点ないし再生終了点の指定のタイミングがずれ る。そのような場合、そのずれを修正するために、例え ば修正すべき時間を数値で指定し、その指定した時間だ け再生開始点ないし再生終了点を移動させることが行な われている。

[0003]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、時間を 数値で指定して再生開始点ないし再生終了点を修正する 操作は極めて煩雑であり、しかも一回の操作ではなかな かうまく修正しきれず、トライアンドエラーにより何度 50 も操作を繰り返す必要があるのが通常である。本発明 は、上記事情に鑑み、再生開始点が再生終了点ないし容 易に修正される波形データ編集装置を提供することを目 的とする。

[0004]

【課題を解決するための手段】上記目的を達成する本発明の波形データ編集装置は、

- (a) 所定のテンポを有する波形データに基づく波形を 循環的に繰り返し再生する波形再生手段
- (b)上記波形データのテンポを入力するテンポ入力手段
- (c)上記波形データ上の、波形再生手段による再生の 開始点を指定する開始点指定手段
- (d)上記波形データ上の、波形再生手段による再生の 終了点を指定する終了点指定手段
- (e) テンポ入力手段により入力されたテンポに基づいて、開始点指定手段により指定された再生の開始点、および終了点指定手段により指定された再生の終了点のうちの少なくとも一方を修正することにより、その開始点からその終了点までの時間間隔を修正する時間間隔修正手段とを備えたことを特徴とする。

【0005】ここで、上記本発明の波形データ編集装置は、さらに、

- (f)メトロノーム音を再生するメトロノーム音再生手段
- (g)上記時間間隔修正手段により時間間隔が修正された後の開始点および終了点双方をその時間間隔を保ったまま、もしくはメトロノーム音を、相対的に時間方向に移動させる時間位置修正手段とを備えることが好ましい。

【0006】波形データには、例えば市販のフレーズサンプルCD等から波形データを入力する場合など、その波形データのテンポがわかっている場合も多い。本発明は、その波形データのテンポがわかっている場合に適用されるものであり、波形データのテンポを入力し、その入力されたテンポに基づいて、例えばボタン操作等により指定された再生開始点ないし再生終了点を修正するようにしたため、再生開始点ないし再生終了点が誤差をもって指定された場合であっても、拍に対応した正しい時間間隔に修正される。

【0007】また、メトロノーム音を聴きながら再生開始点および再生終了点双方をそれらの間の時間間隔を保ったまま、ないしメトロノーム音を相対的に時間方向に移動させることにより、ビートとメトロノーム音とを正しく一致させることができる。

[0008]

【発明の実施の形態】ここでは、先ず、概要の把握のために、全体の処理の流れを説明し、次いで本発明の実施形態について説明する。図1は、本発明における処理の流れの一例を示す図である。図1(a)~(e)のそれ

ぞれに示すような所定のテンポを持った波形データを入 力し、その波形データのテンポを入力する。次いで、図 1 (a) に示すように、その波形データの所望とする区 間の開始点を示すスタートポイントを指定する。する と、この波形データのテンポが入力されているため、図 1 (b) に示すように、その指定されたスタートポイン トを起点とし、4分音符の長さに相当する時間間隔を持 ったビートグリッドが形成される。次いで、図1 (c) に示すように、その所望とする区間の終了点を示すエン ドポイントを指定する。この指定されたエンドポイント 10 は、図1 (c) に示すようにグリッドポイントからずれ ている場合も多く、ずれている場合、図1 (d) に示す ようにそのエンドポイントが最寄りのグリッドポイント に修正される。このとき、エンドポイントを修正する代 わりにスタートポイントを修正してもよい。これによ り、スタートポイントとエンドポイントとの間の時間間 隔が、4分音符に想到する時間長の丁度整数倍、例えば 丁度一小節分の時間長に合致する。

【0009】 ただし、これだけでは、 スタートポイント とエンドポイントとの間の時間長は正確に、例えば一小 20 節に合致したものの、スタートポイントおよびエンドポ イントの、波形データに対する絶対位置が正しく設定さ れているとは限らない。そこで、次にスタートポイン ト、エンドポイントの絶対位置を調整するために、図1 (e) に示すように、波形データのスタートポイントと エンドポイントとの間の波形データに基づき再生音を繰 り返し循環的に出力するとともにその再生音に重ねてメ トロノーム音を発生させる。

【0010】図2は、メトロノーム音を発生させた後 の、スタートポイントとエンドポイントの絶対位置の調 30 整方法の説明図である。上記のようにしてスタートポイ ントとエンドポイントを指定し、かつエンドポイントに 時間軸上の位置を調整しても、図2(a)に示すように メトロノーム音とスタートポイントおよびエンドポイン トが相互にずれていることも多い。

【0011】そこで、次に、メトロノーム音と波形デー タに基づく再生音のビートが、聴感上一致するように、 スタートポイントとエンドポイントを同時に、かつ同量 移動させる。あるいは、メトロノーム音の方を移動させ てもよい。このようにして、メトロノーム音と再生音の 40 ビートを合わせることにより、スタートポイントおよび エンドポイントが完璧に設定される。

【0012】次に、以上の動作を実現する、本発明の波 形データ編集装置の実施形態について説明する。 図3 は、本発明の波形データ編集装置の一実施形態のハード ウェア構成図である。この図3に示す波形データ編集装 置には、CPU11, ROM12, RAM13, 表示部 14、パネルスイッチ15、音源部16が備えられてお り、それらはバス10を介して相互に接続されている。

グの波形信号を入力してディジタルの波形データに変換 して音源部16に入力するA/D変換器17、音源部1 6から出力された波形データをアナログ波形信号に変換 するD/A変換器18、およびD/A変換器18から出 力されたアナログ波形信号を増幅して図示しないスピー カに向けて出力するサウンドシステム19が備えられて いる。スピーカでは、サウンドシステム19から送られ てくる波形信号に基づく再生音が空間に放音される。

【0014】さらに、この波形データ編集装置には、こ の装置全体の動作タイミングを規定するシステムクロッ クを生成するシステムクロック生成器20、システムク ロックを入力して分周することにより、後述するメトロ ノーム音発音のタイミングを支持するテンポクロックを 生成する、テンポクロック生成器21、および、システ ムクロックを入力して分周することにより、アナログ入 力波形のサンプリング周波数に対応したサンプルクロッ クを生成するサンプルクロック生成器22が備えられて

【0015】ROM12には、CPU11で実行される プログラムが格納されており、このROM12に格納さ れたプログラムがCPU11で実行されることによりこ の装置全体の制御が行なわれる。RAM13には、CP U11でプログラムが実行される際にそのプログラムで 使用する変数などの値が一時的に格納される。表示部 1 4には、例えば液晶表示パネルが備えられており、この 装置の動作状態やテンポなどが表示される。パネルスイ ッチ15は、パネルの上に配置された複数のスイッチ数 で構成され、それらのスイッチを操作するとその操作の 状態がCPU11に取り込まれる。詳細については後述 する。また、音源部16には、A/D変換器17で得ら れた波形データを格納しておくウェーブRAM161、 CPU11からの指令を受けてウェーブRAM161へ の波形データの書込みを制御する書込み手段162、お よびCPU11からの指令を受けてウェーブRAM16 1からの波形データの読出しを制御する読出し手段16 3が備えられている。

【0016】図4は、図3にハードウェア構成を示す波 形データ編集装置のパネル図を示す平面図である。この パネル面には、図3に示す波形データ編集装置の表示部 14に相当する表示部14、および図3に示す波形デー タ編集装置のパネルスイッチ15を構成する、各種ボタ ン151~158、データつまみ159、および複数の キーパッド1510A, 1510B, …, 1510Nが 備えられている。

【〇〇17】スタートポイントボタン151、エンドポ イントボタン152は、それぞれ、波形データの再生開 始アドレス(図1(a)に示すスタートポイントに相当 する) および再生最終アドレス (図1 (c) に示すエン ドポイントに相当する)を指定するボタンであり、スタ 【0013】またこの波形データ編集装置には、アナロ 50 ートポイントボタン151およびエンドポイントボタン

152を押すタイミングで、それぞれ再生開始アドレス および再生終了アドレスが指定される。キャンセルボタ ン153は、一旦指定した再生開始アドレスおよび再生 終了アドレスをキャンセルするためのボタンである。メ トロノームボタン154は、メトロノームのオン、オフ を切り換えるボタンであり、メトロノームをオンにする と、波形再生開始のタイミングに合わせてメトロノーム がスタートする。サンプリングボタン156は、アナロ グ入力波形のサンプリングを開始する時およびサンプリ ングを終了する時に押すボタンであり、ストップボタン 10 155は一旦サンプリングボタン156を押したものの サンプリングを行なわずにサンプリング処理を抜ける場 合に押すボタンである。

【0018】 さらに、トランケートボタン157は、波 形データの再生開始アドレスおよび再生終了アドレスが 最終的に定まったときに、押すボタンであり、このトラ ンケートボタン157を押すと、その波形データの、再 生開始アドレスと再生終了アドレスとに挟まれた部分以 外の余分な部分が削除される。データつまみ159は、 回転自在なつまみであって、このデータつまみ159を 20 回すとテンポ、あるいは波形再生アドレスが変更され る。添付を変更するかあるいは波形再生アドレスを変更 するかはセレクトボタン158を押すことにより指定さ れる。

【0019】キーパッド1510A, 1510B, …, 1510Nには、それぞれにサンプリングされた楽音 (波形データ) が割り当てられて記憶され、キーパッド 1510A, 1510B, ..., 1510Nのうちのいず れかのキーパッドを押すと、その押されたキーパッドに 対応して記憶された波形データが読み出されて再生され 30 る。

【0020】この図4に示すパネル面で操作の手順の概 略は以下のとおりである。

(楽音のサンプリング)

- (1) サンプリングボタン156を押す。
- (2) サンプリングして楽音(波形データ) をどのキー パッドに割り当てるかを選択する複数のキーパッド15 10A, 1510B, …, 1510Nのうちの割り当て ようとするキーパッドを押す。
- (3) 再びサンプリングボタン156を押す。この時点 40 から外部入力楽音(アナログ入力信号)のサンプリング が開始される。
- (4) ストップボタン155を押す。この時点でサンプ リングが終了する。

【0021】(テンポの設定)セレクトボタン158に より、データつまみ159を回すことによりテンポ値を 設定する側に切り替え、データつまみ159を回すこと により、外部入力楽音のソースであるサンプリングCD 等に表示されたテンポ値を入力する。 データつまみ15 9を回すことにより入力されるテンポ値は表示部14に 50 れ、サンプリングボタン156が押されたと判定される

表示される。

【0022】(スタートポイント/エンドポイントの設

- (1) サンプリング時に選択したキーパッドを押す。こ の時点で、キーパッドに割り当てられた波形データに基 づく楽音の再生が開始される。
- (2) 再生音を聴きながら、スタートポイントボタン1 51を押す。これにより切り取られる波形のデータの再 生開始点が指定される。
- (3) 同様に、エンドポイントボタン152を押す。こ れにより切り取られる波形のデータの再生終了点が指定 される。この指定された再生終了点は、再生開始点、お よび指定されたテンポに基づいて補正される。

【0023】(再生波形の音をメトロノームに合わせ

- (1) メトロノームボタン154を操作してメトロノー ムをオンする。
- (2) 所望のキーパットを押す。すると、そのキーパッ ドに対応した波形データが読み出されて再生される。再 生終了点まで到達すると、再び再生開始点から再生し、 これを繰り返す(ループ再生)。
- (3) セレクトボタン158を押して、データつまみ1 59で再生アドレスを変更できるようにする。
- (4) データつまみ159を操作して、スタートポイン ト(再生開始点)とエンドポイント(再生終了点)を時 間軸(アドレス軸)上で同方向に同量だけ移動させる。 メトロノームの音とサンプリング音とを聞き較べながら データつまみ159を操作して、ビート(拍)が合うと ころをさがす。
- (5) ビートがあったら、同じキーパッドを押して波形 再生を止める。

【0024】(トランケート) トランケートボタン15 7を押すと、波形データの余計な部分(再生開始点から 再生終了点までのデータ以外の部分のデータ)が削除さ れる。以下、以上に概要した操作および装置の動作をフ ローチャートに従って説明する。

【0025】図5は、メインルーチンのフローチャート である。このメインルーチンは、図3に示す波形データ 編集装置に電源が投入されると動作を開始し、初期設定 (ステップ5_1)の後、図4に示す各種の操作子(各 種ボタン151~158, データつまみ159, キーパ ッド1510A, 1510B, …, 1510N) が操作 されたか否かを監視し(ステップ5_2~5 10)、 操作された操作子に応じた各種の処理(ステップ5_1 6~5_19) が行なわれる。

【0026】図6は、図5のステップ5_11で実行さ れるサンプリング処理ルーチンのフローチャートであ る。図5に示すメインルーチンのステップ5_2におい てサンプリングボタン156が押されたか否かが判定さ

と、この図6に示すサンプリング処理ルーチンが実行される。

【0027】このサンプリング処理ルーチンでは、図3に示す複数のキーパッド1510A、1510B、…、1510Nのうちのいずれかのキーパッドnが押されたか否か(ステップ6_1)、およびストップボタン155が押されたか否か(ステップ6_2)がモニタされ、いずれのキーパッドも押さずにストップボタン155を押すと何もせずにこのサンプリング処理ルーチンを抜ける。いずれかのキーパッドが押されると、ステップ6_103に進み、サンプリングボタン156が押されたか否か、およびステップ6_4においてストップボタン155が押されたか否かが判定される。いずれかのキーパッドが押された場合であってもサンプリングボタン156が押された場合であってもサンプリングボタン156が押されずにストップボタン155が押されると何もせずにこのルーチンを抜ける。

【0028】サンプリングボタン156が押されるとステップ6_5に進み、図3に示すCPU11から音源部16に向けてサンプリング開始命令が出され、音源部16ではそのサンプリング開始命令を受けて書込み手段162の制御によりウェーブRAM161の押されたキーパッドnに対応するデータ領域に波形データが記憶される。

【0029】ステップ6_6ではサンプリングボタン156が再度押されるのがモニタされ、サンプリングボタン156が押されるとステップ6_7に進んでCPU11から音源部16に向けてサンプリング終了命令が出され、音源部16ではこのサンプリング終了命令を受けてウェーブRAM161への波形データの格納を停止する。

【0030】以上のようにして、ウェーブRAM161に、各キーパッドに対応づけられた波形データが記憶される。図7は、図5のステップ5_12で実行されるデータつまみ処理ルーチンのフローチャートである。図5に示すメインルーチンのステップ5_3においてデータつまみ159が操作されたか否かが判定され、データつまみ159が操作されるとこの図7に示すデータつまみ処理ルーチンが実行される。

【0031】このデータつまみ処理ルーチンの実行が開始されると、まずステップ7_1において、つまみセレ 40クトフラグ(図示せず)が「アドレス」か否かが判定される。このつまみセレクトフラグは、図4に示すセレクトボタン158を一回押すごとに「アドレス」と「テンポ」に交互に切り換わる。つまみセレクトフラグが「アドレス」の場合、ステップ7_2に進み、データつまみ159が右へ回ったか左へ回ったかが判定される。左に回った場合はステップ7_3に進みスタートポイントボタン151を押すことにより指定されたスタートアドレス(スタートポイントボタン151を押すことにより実行されるスタートポイント処理については後述する)が50

データつまみ159の回転量に応じた量だけデクリメントされる。ステップ7_4では、そのデクリメントされたマスターアドレスがマイナスになってしまったときはステップ7_5においてスタートアドレスが0に置き換えられる。ステップ7_6では、エンドアドレスを、スタートアドレスをデクリメントした量と同じ量だけデクリメントする。エンドアドレスは、エンドポイントボタン152を押すことにより実行されるエンドポイント処理により指定される。エンドポイント処理については後述する。さらにステップ7_7において、現在発音中のアドレスも同量だけデクリメントされる。メトロノーム音と楽音とを合わせるためである。

【0032】ステップ7_2においてデータつまみ159が右に回ったと判定されるとステップ7_8に進み、ここでは先ずエンドレスアドレスがデータつまみ159の回転量に応じた量だけインクリメントされる。ステップ7_9ではインクリメントされたエンドアドレスが最大アドレスを越えたか否かが判定され、また越えたときはエンドアドレスが最大アドレスにクリップされる。ステップ7_11,7_12では、エンドアドレスをインクリメントした量と同量だけスタートアドレスおよび現在発音中のアドレスがインクリメントされる。

【0033】これにより、データつまみ159を回すことによって再生中の楽音のビートとメトロノーム音とを聴感上一致させることができる。一方、ステップ7_1においてつまみセレクトフラグが「アドレス」ではなく、「テンポ」であると判定されるとステップ7_13に進む。ステップ7_13ではデータつまみ159が右に回ったか左に回ったかが判定される。左へ回った場合はステップ7_14に進み、現在指定されているテンポがその回転量に応じた量だけデクリメントされる。

【0034】ステップ7_15では、そのデクリメントされたテンポが所定の最小テンポを下回ったか否かが判定され、下回ったときはステップ7_16において指定されるテンポが最小テンポに固定される。ステップ7_13でデータつまみ159が右に回ったことが判定されると、ステップ7_17に進み、その回転量に応じた量だけテンポがインクリメントされ、そのインクリメントされたテンポが所定の最大テンポを越えたときは(ステップ7_18)、その最大テンポに固定される(ステップ7_19)。

【0035】以上のようにしてデータつまみ159を回すことによりテンポが指定される。図8は、図5のステップ5_13で実行されるキーパッド処理ルーチンのフローチャートである。図5に示すメインルーチンのステップ5_4においてキーパッドが押されたか否かが判定され、キーパッドが押されるとこの図8に示すキーパッド処理ルーチンが実行される。

【0036】このキーパッド処理ルーチンの実行が開始

されると、先ずステップ8_1において、現在発音中か否かを示す発音フラグがオンか否かが判定される。発音フラグがオフ(消音中)のときはステップ8_2に進みCPU11から音源部16に向けて発音命令がされる。すると、音源部16では読出し手段163の制御により、ウェーブRAM161に記憶されている波形データのうち押されたキーパッドに対応した波形データがスタートアドレスからエンドアドレスまで循環的に繰り返し読み出されてD/A変換器18に向けて送出され、図示しないスピーカからその読み出された波形データに基づ10く楽音が発音される。

【0037】ステップ8_3では発音フラグが、発音状態を表わすオンにされる。ステップ8_4ではテンポクロックがリセットされる。これにより、メトロノーム音を発音させた時、スタートアドレスの波形データに基づく楽音とメトロノーム音とが同時に発音される。一方、ステップ8_1において発音フラグがオフ、すなわち消音中であると判定されると、ステップ8_5に進み、CPU11から音源部16に向けて消音命令が出される。すると音源部16ではウェーブRAM161からの波形 20データの読出しが停止される。ステップ8_6では発音フラグがオフされる。

【0038】このように、キーパッドを押すと、消音中の場合は、そのキーパッドに対応づけられた楽音の演奏が開始され、楽音演奏中にキーパッドを押すと、その演奏が停止する。図9は、図5のステップ5_14で実行されるスタートポイント処理ルーチンのフローチャートである。

【0039】図5に示すメインルーチンのステップ5_ 5においてスタートポイントボタン151が押されたか 30 否かが判定され、スタートポイントボタン151が押さ れると、この図9に示すスタートポイント処理ルーチン が実行される。このスタートポイント処理ルーチンは、 発音中のみ有効であり、したがってこのスタートポイン ト処理ルーチンの実行が開始されると、先ずステップ9 _1において発音フラグがオンかオフかが判定され、オ フのときは何もせずにこのルーチンを抜ける。発音フラ グがオンのときはステップ9_2に進み、そのスタート ポイントボタン151が押された時点で正に発音中の楽 音に対応する波形データのアドレスを知らせるようCP U11から音源部16に向けて指令が出され、音源部1 6からCPU11にその現在のアドレスが通知される。 ステップ9_3では、その現在のアドレスがスタートア ドレスとして記録され、ステップ9_4においてスター トアドレスを変更するようCPU11から音源部16に 指令が出される。すると音源部16では読出し手段16 3による読出し開始アドレスがその現在のアドレスに変 更される。さらにステップ9_5では、エンドポイント 処理のためのクオンタイズグリッド計算処理が実行され る。

10

【0040】図10は、図9に示すスタートポイント処理ルーチンのステップ9_5で実行されるクオンタイズグリッド計算処理ルーチンのフローチャート、図11は、クオンタイズグリッド計算処理ルーチンの説明図である。図11(a)に示すようなアナログ入力波形を、周波数 f_s のサンプルクロックでサンプリングするものとする。そのとき、図11(a)に示すように1アドレスあたりの時間は $1/f_s$ (秒)となる。「テンポ」は1分あたりの4分音符の数で表わされる。このテンポをFBとすると、4分音符1個あたりの時間は60/ f_B となる。なお、テンポクロックのクロックパルスは1分あたり f_s itabee回の割合で発生する。ここでは、図11(b)に示すようにスタートポイントから8分音符単位に量子化する必要があるため、8分音符1個あたりの時間を求めると、30/ f_B となる。

【0041】したがって、8分音符1個あたりのアドレス量は $30f_S$ / f_B となる。ここでは、図11(b)に示すようにスタートアドレスから、8分音符2, 3, 4, …個分ずれた各アドレスを計算してそれぞれQ

(2), Q(3), Q(4), …に格納しておく。8分音符1個分ずれたアドレスQ(1)は不要である。これは、後述するエンドポイント処理においてエンドアドレスとしてスタートアドレスとQ(3)とに挟まれたアドレスが指定されたときはそのエンドアドレスが全てアドレスQ(2)に修正されるからである。

【0042】図10に示すクオンタイズグリッド計算処理ルーチンでは、先ずステップ10_1において、変数 iに初期値 '2'を置く。次いで、ステップ10_2において、 $(30 \cdot i \cdot (f_S / f_B) + x$ タートアドレス)がエンドアドレスを越えていないかどうか判定し、越えていなければステップ10_3に進み、Q(i)に($30 \cdot i \cdot (f_S / f_B) + x$ タートアドレス)を格納し、ステップ10_4でiを '1'だけインクリメントしてステップ10_2に戻る。ステップ10_2において($30 \cdot i \cdot (f_S / f_B) + x$ 9ートアドレス)がエンドアドレスを越えたことが判定されるとこのルーチンを抜ける。

【0043】図12は、図5のステップ5_15で実行されるエンドポイント処理ルーチンのフローチャートである。図5に示すメインルーチンのステップ5_6においてエンドポイントボタン152が押されたか否かが判定され、エンドポイントボタン152が押されるとこの図12に示すエンドポイント処理ルーチンが実行される。

【0044】このエンドポイント処理ルーチンは、上述したスタートポイント処理ルーチンと同様、発音中のみ有効であり、したがって先ずステップ12_1において発音フラグがオンかオフかが判定され、オフの時は何もせずここのルーチンを抜ける。発音フラグがオンのとき50 は、ステップ12_2に進み、そのエンドポイントボタ

ン152が押された時点で正に発音中の楽音に対応する 波形データのアドレスを知らせるようCPU11から音 源部16に向けて指令が出され、音源部16からCPU 11にその現在のアドレスが通知される。ステップ12_3では、現在のアドレスがQ(3)よりも小さいアドレスであるか否かが判定される。現在のアドレスがQ(3)よりも小さいアドレスであった場合、ステップ12_4に進んでその現在のアドレスがスタートアドレスからわずかに進んだばかりのアドレスであっても、全てQ(2)がエンドアドレスとして記録され、ステップ1102_5に進んで、エンドアドレスをその記録されたエンドアドレスQ(2)変更するようCPU11から音源部16に指令が出される。すると音源部16では、読出し手段163による読出し終了アドレスがその現在のアドレスに変更される。

【0045】ステップ12_3において現相のアドレスがQ(3)以降のアドレスであった場合、ステップ12_6に進んでiを'3'に変更し、さらに必要に応じて、ステップ12_8でiを'2'ずつインクリメントしながら、

Q(i) <現在のアドレス<Q(i+2) を満足する変数iの値を見つける(ステップ12_ 7)。これを満足する変数iの値が見つかると、Q(i+1)をエンドアドレスとして記録する。

【0046】図1(b)を参照して例示すると、

Q (5) <現在のアドレス<Q (7)

を満足するときは、Q6がエンドアドレスとなる。ステップ 12_10 では、エンドアドレスをその記録されたエンドアドレス(Qi+1)に満足するようCPU11から音源部16に指令が出され、音源部16では読出し手段163による読出し終了アドレスがその現在のアドレスに変更される。

【0047】図13は、図5のステップ5_16で実行されるキャンセル処理ルーチンのフローチャートである。図5に示すメインルーチンのステップ5_7においてキャンセルボタン153が押されたか否かが判定され、キャンセルボタン153が押されるとこの図3に示すキャンセル処理ルーチンが実行される。

【0048】このキャンセル処理ルーチンも、上述のスタートポイント処理ルーチンおよびエンドポイント処理ルーチンと同様、発音中のみ有効であり、したがってこのキャンセル処理ルーチンの実行が開始されると、先ずステップ13_1において、発音フラグがオンかオフかが判定され、オフのときは何もせずにこのルーチンを抜ける。

【0049】発音フラグがオンのときはステップ13_2に進み、現在選択されているキーパットに対応する波形データの格納アドレスのうちの最低アドレスがスタートアドレスとして記録され、ステップ13_3ではCPU11から音源部16に向けてスタートアドレス変更命 50

12

令が出され、音源部16ではこれを受けて最低アドレスが読出し開始アドレスとなるように読出し開始アドレスか変更される。さらにステップ13_4では、現在選択されているキーパッドに対応する波形データの格納アドレスのうちの最大アドレスがエンドアドレスとして記録され、ステップ13_5では、CPU11から音源部16に向けてエンドアドレス変更指令が出され、音源部16ではこれを受けて最大アドレスが読出し終了アドレスとなるように読出しアドレスが変更される。

【0050】図14は、図5のステップ5_17で実行されるメトロノーム処理ルーチンのフローチャートである。図5に示すメインルーチンのステップ5_8においてメトロノームボタン154が押されたか否かが判定され、メトロノームボタン154が押されるとこの図14に示すメトロノーム処理ルーチンが実行される。

【0051】メトロノーム処理ルーチンの実行が開始されると、先ずステップ14_1において、テンポ割り込みフラグがオンかオフかが判定される。テンポ割り込みフラグが 'オフ' のときはステップ14_2においてテンポ割込みを許可する処理がなされ、ステップ14_3においてテンポ割込みフラグが 'オン' に変更される。一方、ステップ14_1においてテンポ割込みフラグが 'オン' であると判定されたときはステップ14_4に進みテンポ割込み禁止処理がなされ、テンポ割込みフラグが 'オフ' に変更される。

【0052】すなわち、メトロノームボタン154を一回押すごとに、交互にテンポ割込みが禁止され、あるいは許可される。図15は、テンポ割込みルーチンのフローチャートである。図3に示すようにテンポクロック生成器21からCPU11に、クロック周波数fBのテンポクロックが供給されるが、CPU11では、テンポ割込みが許可されているときにはこのテンポクロックを構成する各クロックパルスが入力される毎に図5に示すテンポ割込みルーチンが実行される。このテンポ割込みルーチンCPU11から音源部16に向けてメトロノーム音発音命令が出され(ステップ151)、音源部16では、この命令を受けて、ウェーブRAM161内にあらかじめ格納しておいたメトロノーム音の波形データが読み出され、メトロノーム音として再生される。

【0053】図14のメトロノーム処理ルーチンおよび図15のテンポ割込みルーチンからわかるようにメトロノームボタン154を一回押す毎にメトロノーム音の再生が開始され、あるいはメトロノーム音の再生が停止される。図16は、図5のステップ5_18で実行されるトランケート処理ルーチンのフローチャートである。

【0054】図5に示すメインルーチンのステップ5_9においてトランケートボタン157が押されたか否かが判定され、トランケートボタン157が押されるとこの図16に示すようにトランケート処理ルーチンが実行される。このトランケート処理ルーチンでは、ステップ

16_1において変数iが初期値 '0' に設定され、ステップ16_2において(スタートアドレス+i) がエンドアドレスを越えたか否かが判定され、越えていないときはステップ16_3において、ウェーブRAM161の(スタートアドレス+i) 番地に格納された波形データが(0+i) 番地に移動され、これを、ステップ164でiを順次1ずつインクリメントしながら(スタートアドレス+i) がエンドアドレスを越えるまで繰り返される。

【0055】すなわち、このトランケート処理ではウェ 10 ーブRAM161内に記憶された波形データのうち、スタートアドレスとエンドアドレスとの間の部分以外の部分のデータが削除される。メモリの節約のためである。図17は、図5のステップ5_19で実行されるつまみセレクト処理ルーチンのフローチャートである。

【0056】図5に示すメインルーチンのステップ5_ 10においてセレクトボタン158が押されるとこの図 17に示すつまみセレクト処理ルーチンが実行される。 このつまみセレクト処理ルーチンでは、ステップ17_ 1においてつまみセレクトフラグが「テンポ」の状態に 20 あるか否かが判定され「テンポ」の状態にあるときはス テップ17_2に進んでつまみセレクトフラグが「アド レス」に変更される。一方、ステップ17_1において つまみセレクトフラグが「テンポ」の状態にはない、す なわち「アドレス」の状態にあると判定されたときはス テップ17_3に進み、つまみセレクトフラグが「テン ポ」に変更される。このつまみセレクトフラグは、図7 を参照して説明したデータつまみ処理ルーチンのステッ プ7_1で参照され、図3に示すデータつまみ159を 回したときに「テンポ」と「アドレス」のいずれを変更 30 するかが定められる。

【0057】以上で、第1の実施形態の説明を終了する。以上に説明した第1の実施形態ではスタートアドレスとエンドアドレスとの間で繰り返し再生される楽音のビートとメトロノーム音を合わせる際には、メトロノーム音の方はそのままにしておいてスタートアドレスおよびエンドアドレスの方を変更する処理が行なわれたが、そのときには現在アドレスも変更する必要があり、このため再生中の楽音にノイズが重畳することになる。

【0058】そこで、再生楽音のビートとメトロノーム 40 音とを聴感上合致させればよいため、次に説明する第2 の実施形態では、再生楽音のビートとメトロノーム音とを聴感上一致させるにあたり、スタートアドレスおよびエンドアドレスの方はそのままとしメトロノーム音の発音タイミングの方が変更される。以下では、上記の考え方に基づく第2の実施形態について説明するが、大部分は上述した第1の実施形態の構成と同一であるため、ここでは、第1の実施形態からの変更点のみについて説明する。

【0059】図18は、図7のデータつまみ処理ルーチ 50

ンに代えて採用されるデータつまみ処理ルーチンのフローチャートである。図7に示す処理と同一の処理部分については図7にプログラムの各ステップに付したステップ番号と同一のステップ番号を付して示し、相違点のみ説明する。ステップ7_1では、図7のルーチンと同様に、つまみセレクトフラグが「アドレス」か否かが判定される。つまみセレクトフラグが「アドレス」ではなく「テンポ」のときは、ステップ7_13~7_19において、図7のルーチンと同一の処理が行なわれる。

14

【0060】ステップ7_1でつまみセレクトフラグが「アドレス」の状態にあると判定されるとステップ7_2に進みデータつまみ159が右へ回ったか左へ回ったかが判定される。左にまわったときはステップ18_1に進みその回転量に応じた量だけ 'オフセットアドレス'がデクリメントされる。この 'オフセットアドレス' は、現在発音中のメトロノーム音の発音タイミングからの時間的なずれ量を、ウェーブRAM161に記憶されているメトロノーム音の波形データの格納アドレスからのアドレス変化量で表わしたものである。

【0061】一方、ステップ7_2でデータつまみ15 9が右へ回ったと判定されたときは、その回転量に応じ た量だけオフセットアドレスがインクリメントされる。 ステップ18_3では、そのようにしてデクリメントな いしインクリメントされたオフセットアドレスが所定の 範囲内か否かが判定される。メトロノーム音はテンポに 応じた時間間隔で繰り返し発音されているため、このオ フセットアドレスは引き続いて発音される2つのメトロ ノーム音の時間間隔をTとしたとき±T/2の範囲に対 応するアドレス範囲を越える必要がないからである。ス テップ18_3でオフセットアドレスが上記の範囲を越 えた旨判定されると、ステップ18_4に進み、そのオ フセットアドレスが、より近いメトロノーム音発音タイ ミングとの時間差に相当するアドレスに変更される。ス テップ18_5では、オフセットアドレスに対応した時 間が計算され、図3に示すテンポクロック生成器21に 通知される。テンポクロック生成器21ではこの通知を 受け、テンポクロックの位相が変更され、これによりメ トロノーム音の発音タイミングが変更される。

【0062】図19は、図6のトランケート処理ルーチンに代えて採用されるトランケート処理ルーチンのフローチャートである。図19に示すトランケート処理ルーチンの、図16に示すトランケート処理ルーチンとの相違点は、図16に示すトランケート処理ルーチンにおけるステップ163に代えてステップ19_1を有する点であり、このステップ19_1では、(スタートアドレス+オフセットアドレス+i)番地のデータがi番地に移動される。

【0063】この実施形態に示すように、データつまみ 159の回転に応じてスタートアドレスおよびエンドア ドレスを変更することに代え、メトロノーム音の発音タ イミングを変更してもよい。このときは、メトロノーム 音の発音タイミングの変更時間に相当するオフセットア ドレスを求めておき、波形データの不要部分を削除する 際にそのオフセットアドレスが考慮される。

[0064]

【発明の効果】以上説明したように、本発明によれば波 形データのテンポを知ることができる場合に、波形デー タを容易に編集することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明における処理の流れの一例を示す図であ 10 る。

【図2】メトロノーム音を発生させた後の、スタートポイントとエンドポイントの絶対位置の調整方法の説明図である。

【図3】本発明の波形データ編集装置の一実施形態のハードウェア構成図である。

【図4】図3にハードウェア構成を示す波形データ編集 装置のパネル図を示す平面図である。

【図5】メインルーチンのフローチャートである。

【図6】図5のステップ5_11で実行されるサンプリ 20ング処理ルーチンのフローチャートである。

【図7】図5のステップ5_12で実行されるデータつまみ処理ルーチンのフローチャートである。

【図8】図5のステップ5_13で実行されるキーパッド処理ルーチンのフローチャートである。

【図9】図5のステップ5_14で実行されるスタートポイント処理ルーチンのフローチャートである。

【図10】図9に示すスタートポイント処理ルーチンのステップ9_5で実行されるクオンタイズグリッド計算処理ルーチンのフローチャートである。

【図11】 クオンタイズグリッド計算処理ルーチンの説 明図である。

【図12】図5のステップ5_15で実行されるエンドポイント処理ルーチンのフローチャートである。

【図13】図5のステップ5_16で実行されるキャンセル処理ルーチンのフローチャートである。

【図14】図5のステップ5<u></u>17で実行されるメトロ ノーム処理ルーチンのフローチャートである。

【図15】 テンポクロック毎に実行されるテンポ割込み

ルーチンのフローチャートである。

【図16】図5のステップ5_18で実行されるトランケート処理ルーチンのフローチャートである。

16

【図17】図5のステップ5_19で実行されるつまみセレクト処理ルーチンのフローチャートである。

【図18】図7のデータつまみ処理ルーチンに代えて採用されるデータつまみ処理ルーチンのフローチャートである。

【図19】図16のトランケート処理ルーチンに代えて 採用されるトランケート処理ルーチンのフローチャート である。

【符号の説明】

10 バス

11 CPU

12 ROM

13 RAM

14 表示部

15 パネルスイッチ

16 音源部

20 17 A/D変換器

18 D/A変換器

19 サウンドシステム

20 システムクロック生成器

21 テンポクロック生成器

22 サンプルクロック生成器

151 スタートポイントボタン

152 エンドポイントボタン

153 キャンセルボタン

154 メトロノームボタン

30 155 ストップボタン

156 サンプリングボタン

157 トランケートボタン

158 セレクトボタン

159 データつまみ

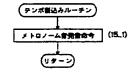
161 ウェーブRAM

162 書込み手段

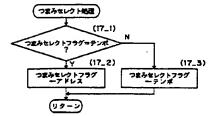
163 読出し手段

1510A, 1510B, ..., 1510N キーパッド

[図15]

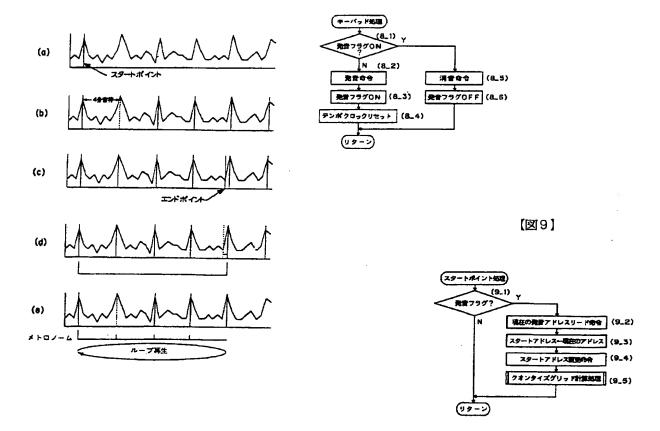


[図17]



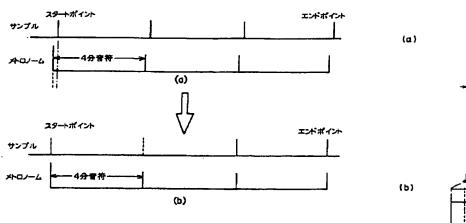
【図1】

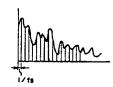
【図8】

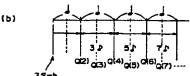


【図2】

【図11】

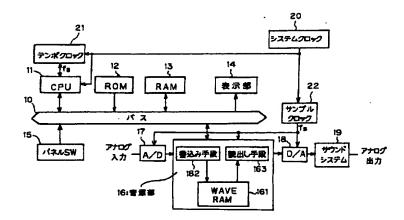


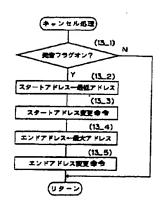




【図3】

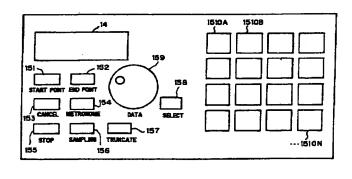
【図13】

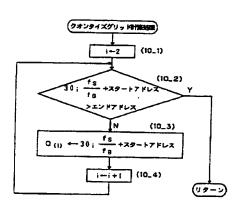




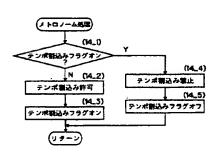
【図4】

【図10】





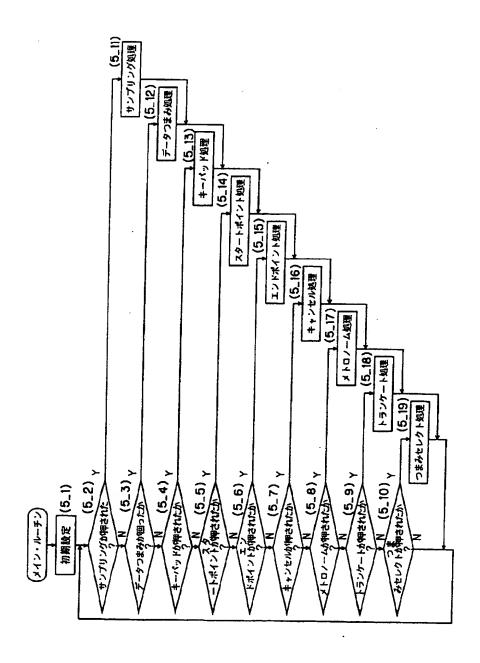
[図14]



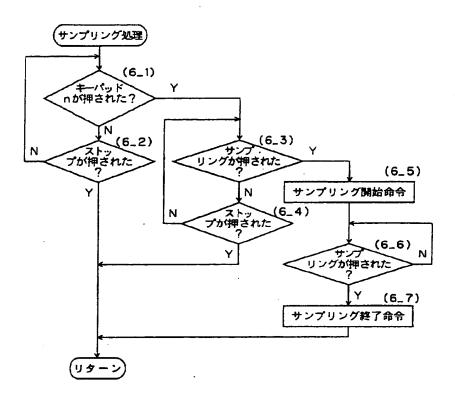
ドランケート処理 i = 0 (16_1) (16_2) メタートアドレス メリンエンドアドレス IN (18_3) スタートアドレス+: 資金のデータ その+: 資金へ受給 i = i + 1 (16_4)

【図16】

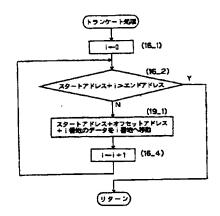
【図5】



[図6]

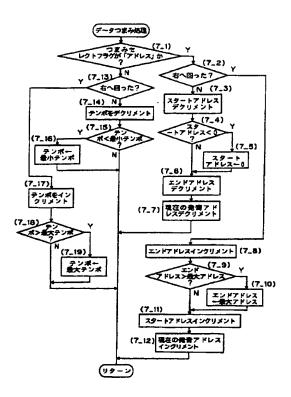


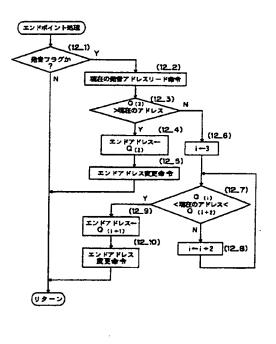
【図19】



【図7】

【図12】





[図18]

